

(12)特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2004年6月10日 (10.06.2004)

PCT

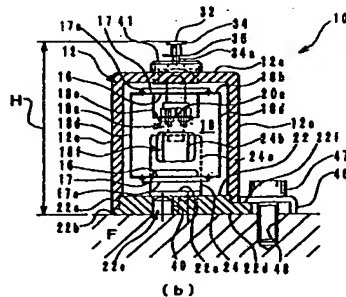
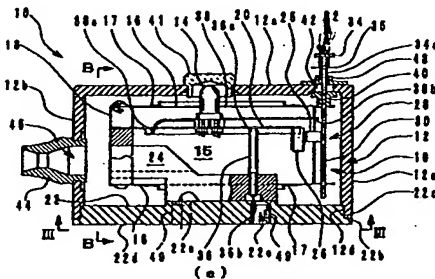
(10) 国際公開番号
WO 2004/048884 A1

- (51) 国際特許分類: G01B 7/016
(21) 国際出願番号: PCT/JP2003/014530
(22) 国際出願日: 2003年11月14日 (14.11.2003)
(25) 国際出願の言語: 日本語
(26) 国際公開の言語: 日本語
(30) 優先権データ: 特願 2002-345112
2002年11月28日 (28.11.2002) JP
(71) 出願人(米国を除く全ての指定国について): アサ電子工業株式会社 (ASA ELECTRONICS INDUSTRY CO., LTD) [JP/JP]; 〒187-0031 東京都小平市小川東町5-16-8 Tokyo (JP).
(72) 発明者: および
(75) 発明者/出願人(米国についてのみ): 麻辛啓 (ASA, Yukihiko) [JP/JP]; 〒187-0031 東京都小平市小川東町5-16-8 アサ電子工業株式会社内 Tokyo (JP).
(74) 代理人: 沢田 雅男 (SAWADA, Masao); 〒144-0045 東京都大田区南六郷3-13-6-1211 沢田国際特許事務所 Tokyo (JP).
(81) 指定国(国内): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT,

(続葉有)

(54) Title: TOUCH SENSOR

(54) 発明の名称: タッチセンサ



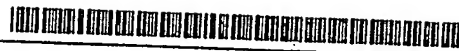
(57) Abstract: A touch sensor using a hall IC, wherein a fixed side connection member (18) is fixed to a support block (24) vertically installed on a pedestal (22) through the center of a lower side plate spring (16) by a cantilever mechanism (15) of a parallel link by two plates springs (16), a rare-earth magnet (25) is stuck on a free end side movable part (28) through a connection member (19) of lightweight structure formed by bending an aluminum sheet, the elastic portion (20a) of a hall IC support member (20) is fixed to the fixed side connection member (18), a rigid portion (20b) with a rib (17a) is supported by an adjusting rod (36) and the relative position of the hall IC (26) fitted to a free end to the magnet (25) is fine-adjusted, a cantilever elastic wire material (38) is fixed to the hall IC support member (20), the self-weight of the movable part (28) is held by the free end (38b) and allowed to abut on the lower surface (40a) of a bush on the inner surface of the housing (12) to stabilize the position of the movable part (28), an anvil (34) is operated with a light load of 0.5 gf or below, and the minute displacement of the magnet (25) of 0.1 mm or below is sensed by the hall IC (26) to light up a signal lamp (14).

(57) 要約: ホールICを使用したタッチセンサを提供する。二枚の板バネ16による平行リンクの片持梁機構15で、固定側連結部材18は、下側板バネ16の中央を貫通させて台座22に立設した支持ブロック24に固定される。自由端側可動部28は、アルミニウム薄板を折曲加工した軽量構成の連結部材19で希土類磁石25が接着される。固定側連結部材18にホールIC支持部材20の弾性部分20aを固定し、リブ17a付剛性部分20bを調整ロッド36で支持して自由端に設けたホールIC26の磁石25との相対位置を微調整する。ホールIC支持部材20に片持弾性線材38を固定

して自由端38bで可動部28の自重を保持すると共にハウジング12内面のブッシュ下面40aに当接させて、可動部28の位置を安定させる。アンビル34は0.5gf以下の軽負荷で作動し、磁石25の0.1mm以下の微小変位をホールIC26が感知して信号灯14を点灯する。

BEST AVAILABLE COPY

WO 2004/048884 A1



LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NI, NO,
NZ, OM, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL,
TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU,
ZA, ZM, ZW.

TR), OAPI 特許 (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ,
GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告書

(84) 指定国 (広域): ARIPO 特許 (BW, GH, GM, KE, LS,
MW, MZ, SD, SI, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア特
許 (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ
特許 (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI,
FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK,

2 文字コード及び他の略語については、定期発行される
各 PCT ガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語
のガイダンスノート」を参照。

明 細 書

タッチセンサ

5 技術分野

- 本発明は、マシニングセンタやジグボラ等のコンピュータ制御による自動工作機械における刃物（バイト、ドリル等）の刃先が切り進む切削位置確認のために基準位置を設定して刃物の摩耗による加工寸法誤差を補正することを目的としたタッチセンサに係わり、より具体的には、極軽微な測定圧で極微細な変位（ミクロンないしサブミクロン）の感知を可能にする機構の構成に関する。

背景技術

- 近年のＩＣ産業界においては集積度が急激に加速して、工具も超硬からダイヤモンドによる直径０．１mm以下のオーダのドリルの使用で、更に微細な精密孔加工が要求され、例えば５～６層の積層プリント基板の２～４層をミクロンオーダで正確に深さ加工をすることが必要とされる。ドリルの回転数は毎分十数万回転に及び、当然刃先には摩耗が生じるから、作業テーブルと刃先の相対位置を一定に維持するためには、例えば百回の孔加工毎に刃先位置をチェックしなければならない。

- タッチセンサは、上記工作機械の作業テーブル面から所定の高さを基準位置として常に刃物の先端を安定に維持する監視器具として使用されており、一般的には、ヒンジで回動自在に支持されたレバー式アクチュエータの自由端が刃物に押動されると、その動きが摺動ピンに伝達されて、トグル機構などのスナップアクションにより電気接点をONからOFFに切替える機械的手段による。あるいは光学的手段を使用して、刃先が光ビームを直接遮断する信号出力で刃先の基準位置を検知し、刃先の摩耗による変動を補正してい

る。

ところが、機械的手段によるタッチセンサを作動させる接触荷重は、アクチュエータレバーを動かして接点をスナップアクションさせるのに伴う反作用による抵抗を受け、それを克服する大きさの付勢力として、例えば100
5 ~300gfが要求される。従って、それだけの接触圧がないと正確で再現性の安定した基準位置の設定は得られない。一方、ダイヤモンドドリルによる直径0.1mm以下0.01mmオーダの加工は、上記のような接触荷重でタッチセンサを作動させると、ドリル自体が座屈で湾曲するため、ドリル先端の位置設定が不安定になって再現性が損なわれるから、極端に軽い接触
10 圧のタッチセンサが要求される。

一方、光学的手段による刃物の直接的先端検知は、無接触で設定圧は不要であるが、刃先の形状変化に対する対応が困難で、再現性、不感帯、光量、温度変化に対する調整等、電子回路特性に依存する調整部分を多分に有するため取扱い上至便性に欠け、かつ塵埃に弱いことが難点となる。

15 そこで本発明の目的は、操作力としての接触荷重が0.5gf以下であって、再現性感度または精度が±0.5μ台で、自動工作機械の作業テーブル面に着脱自在であり、しかも基準位置設定に対する取扱いが容易なタッチセンサの提供である。

20 発明の開示

上記の目的を達成するために、本発明に係わるタッチセンサは、台座22と一体的に構成される第1連結部材18と、前記第1連結部材18の両端部に対して一端側がそれぞれ固定され相互に平行になるように配された板バネ16と、前記板バネ16の他端側を相互に連結する第2連結部材19と、前
25 記各板バネ16側が磁極の一方となる態様で設置される磁石25と、前記磁石25の磁極方向と平行に各板バネ16に取り付けられたパイプ30と、前記磁石25の磁極の境界近傍に位置し前記パイプ30に外力が加わることに

起因する前記磁石 2 5 の変位を検知する検知手段 2 6 とを具備し、前記各板バネ 1 6 は、基端側が剛性を備える剛性部とされ、両端側が弾性を備える弾性部とされていることを特徴とする。

さらには、前記第 2 連結部材 1 9 側に作用する重力の影響を相殺する弾性体 3 8 を具備する。

また、一端側が前記第 1 連結部材 1 8 に固定され、他端側に前記検知手段 2 6 又は前記磁石 2 5 が設けられており、前記一端側から他端側に向けて傾斜した支持部材 2 0 と、前記支持部材 2 0 と前記台座 2 2 との距離を調整する調整部材 3 6 とを具備するとともに、前記第 2 連結部材 1 9 に前記磁石 2 5 又は前記検知手段 2 6 が取り付けられている。

さらに、前記パイプ 3 0 に外力が加わることに起因して変位する部分 1 6, 1 9 に孔を設ける。

さらにまた、前記パイプ 3 0 の一端に前記外力を受ける硬質のアンビル 3 4 を設ける。前記検知手段 2 6 からの信号の出力の有無を報知する報知部材 1 4 を具備する。

そして、前記台座 2 2 の底面の少なくとも二カ所にノック孔 2 2 e を設けた。

前記パイプ 3 0 に、パイプ 3 0 本体の変位を規制する規制部材 3 5 を設ける、あるいは、前記パイプ 3 0 は、その他端が、パイプ 3 0 本体の変位を規制するように設けてある。

すなわち、本発明に係わるタッチセンサは、0.5 g f 以下の軽量負荷によるアンビルの平行変位と一体で変位する小形磁石の 0.1 mm 以下の微小変位をホール IC で検知して電気回路を開閉制御する。しかも、前記平行変位は基本的に同形の板バネの二重構造を構成要素とする平行リンクの片持梁機構によるものであって、前記板バネはいずれも躯体平面形状が長方形をなす中空の枠体で、四隅からそれぞれ長手方向に弾性腕を同一長さで平行に延在させた形状をポリイミド薄板で形成し、前記躯体と同形で中空枠体の長方

形空間を画定する内周縁に沿ってリブを突設させたアルミニウム合金薄板を前記躯体に接着して、前記躯体部分を剛性体とした。

また、前記片持梁機構における固定端側の板バネ連結部材は、前記板バネの中空部分を貫通させて台座の中央部分に立設した支持ブロックに固着した。

- 5 そして、前記片持梁機構における自由端側の板バネ連結部材は、アルミニウム合金薄板の折曲げ加工で断面コ字形に形成して、さらに穿孔により軽量化し、前記コ字形の上下面を貫通させて前記板バネと垂直な小径管材をパイプとして接合すると共に、前記自由端側の連結部材における中央近傍の所定位置に前記小形磁石を固着する一方、前記固定端側連結部材に固設して延在させた支持部材の自由端にホールＩＣを前記小形磁石に対向させて配置した。

- 10 (37) しかも、前記支持部材は、固設位置から前記台座に向けて傾斜する弾性変形を前記支持ブロックに螺儀した調整ロッドで阻止して、前記ホールＩＣが前記小形磁石と対向する位置に強制変位させ、前記調整ロッドのネジ作用により軸線方向の微調整を可能にした。さらに、前記支持部材に信号灯を固設した。

- 15 また、前記片持梁機構全体を囲む成型ハウジングを設けて、前記台座の上面に、前記成型ハウジングの底部開口内面が密嵌する嵌合段部周壁を形成し、前記成型ハウジングには、上面に前記パイプを挿通する大径開口と、前記信号灯を視認可能にする透明カバー付窓を、そして側面に電線引出口を穿設し、
- 20 前記大径開口の形成面には、外側に前記座金と対向する鰐付ボスを、そして内側に前記平行リンクの自由端に当接して位置決めするブッシュを固設した。

- その上、前記パイプとしての小径管材の外径に嵌合する大径管材に前記アンビルと座金とを固着し、前記アンビルを前記パイプから嵌脱自在にすると共に前記座金で前記パイプの下方変位を規制した。さらに、前記平行板バネの自由端を前記ブッシュに当接させる位置決め部材として、前記平行リンクの固定端側と自由端側との間に弾性体を張設し、前記自由端側構成体に作用する重力の影響を相殺する方向に付勢して慣性移動を抑制した。また、前記
- 25

台座には前記嵌合段部周壁より前記ハウジングの外部に張出する延在部分を設けると共に、底面の適当な少なくとも二か所にノック孔を穿設した。

- 本発明に係わるタッチセンサによれば、作業テーブル面から刃先の基準高さを設定するのに、ポリイミド薄板による平行板バネの片持梁の平行リンク機構で、刃先と接触するアンピルを平行移動させるようにし、且つ平行板バネの可動部をアルミニウム合金薄板と小径管材で軽量化したので、実質的に 0.3 gf 以下の接触荷重で、殆ど刃物に負荷を与えることなく、基準高さを設定することができる。

- また、アンピルの平行移動に伴う磁石の移動をホール I C で感知するようにしたので、 $\pm 0.5 \mu$ 以下の再現精度で変位を感知して刃先の初期位置設定を更新することができる。しかも、平行板バネは躯体を中空にして、この空間に片持梁固定端の支持ブロックを貫通させて構成したので、タッチセンサ全体をコンパクトに纏めることができる。さらに、平行板バネ可動部の自重を片持の弾性線材で支持して、ハウジング内に固定したブッシュに当接させたので、構成がコンパクトになると共に、平行板バネ可動部を安定に保持することができる。

- その上、ホール I C 支持部材は弾性変位させた位置を調整ロッドで正常に保持するようにしたので、調整ロッドのネジ部を操作してホール I C と磁石の相対位置を最適感度を示す位置に微調整することができる。また、アンピルはパイプから嵌脱自在にしたので、摩損や変形を生じた場合には容易に交換することができる。このようなタッチセンサは、台座に穿設したノック孔により常に作業テーブルの所定位置に設置可能で、ハウジング外部に張出させた延在部分に適当な締金を係合させてボルトによって簡単に固定することができる。

- さらに、アンピルと一体に固定した座金がハウジング上面に固定した鈎付ボスに当接してアンピルの移動範囲を制限し、また、ホール I C の動作を信号灯によって視認できるようにしたので、平行板バネの弾性限界を超える過

度の変形を防止することができる。しかも、可動部の磁石と感知部のホール IC とは無接触であり、平行リンクの関節が板バネであるので摩擦がなく、摩耗による劣化は生じない。

5 図面の簡単な説明

図 1 は、本発明に係わるタッチセンサの一実施例を示す (a) は側面図、(b) は (a) の B-B 線に沿った断面図である。

図 2 は、本発明に係わるタッチセンサにおける平行リンクを構成する板バネの図示で (a) は平面図、(b) は (a) の B-B 線に沿った断面図、

10 (c) は (b) の記号 C を付して丸で囲んだ部分の拡大図である。

図 3 は、図 1 (a) の III-III 線に沿った底面図である。

図 4 は、図 1 のハウジングを外して一部を分解して示した斜視図である。

図 5 は、本発明に係わるタッチセンサにおけるハウジングおよび信号灯を取り除いて示した動作説明図である。

15 図 6 は、本発明に係わるタッチセンサにおける二枚の平行板バネによる片持梁機構の説明図で (a) は実施例の部分図、(b) は模式図である。

図 7 は、本発明に係わるタッチセンサにおけるホール IC と磁石との関係を拡大図示した側面図である。

20 発明を実施するための最良の形態

以下に、本発明に係わるタッチセンサの実施の形態を図面に基づいて説明する。図 1 は、本発明に係わるタッチセンサ 10 の一実施例を示すもので、

(a) は側面の断面図、(b) は (a) の B-B 線に沿った断面図である。

図 2 は、同一形状寸法で互いに鏡像対称に対向させて構成する二枚の同形の

25 平行板バネ 16 のうちの一つを示す平面図で、(b) は (a) の B-B 線に沿った断面図で、(c) は (b) の記号 C を付して丸で囲んだ部分の拡大図示である。また図 3 は、図 1 (a) の III-III 線に沿った底面図である。さ

らに図4は、図1の斜視図で、一部を分解して示したものである。そして図5は図1のタッチセンサ10からハウジング12および信号灯14を取り除いて示した動作説明図である。ただし、図示は全て板厚が誇張されている。

6.7図
なし

- 図1において、タッチセンサ10の主要部材である片持梁機構15は、二枚の同形の板バネ16、16で構成する一種の平行リンク機構（図6（b）参照）で、図2（a）に平面図で示すように板バネ16は長方形の中空枠体を躯体16aとして四隅からそれぞれ長手方向に、弾性部であるところの弾性腕16bを平行に延在させた形状の部材がポリイミド薄板（板厚約75μm）で形成される。さらに、剛性部であるところのアルミニウム合金薄板I
- 10 7を躯体16aと同一の中空枠体平面形状に成型して内周縁に沿ってパーリングで切り起こしたリブ17aを突設し、各板バネ躯体16aに整合させて接着する（図2（b）、（c）参照）。これにより各板バネ16の躯体16aは剛性を有する構造体となって、各弾性腕16b部分だけが可動部として機能する。このように構成された二枚の同形の板バネ16、16は、上下横方向に適当な距離で平行に離間され、鏡像対称に対向させて各板バネ16に垂直な剛性体の連結部材18、19でそれぞれの両端が結合される。

- 図6（a）に示した片持梁機構15において、平行板バネ16、16の自由端における上下変位は、躯体16aから延在する四本の弾性腕16bの湾曲によって行われる。すなわち、図6（b）に模式図で示す四本の剛性棒体
- 20 a、b、c、dによる平行リンク機構は、図6（a）と等価で、図6（b）における関節kが図6（a）において二点鎖線の丸で囲んだ弾性腕16bに相当する。図6（b）の平行リンク構成体では、自由端cの上下移動により、関節kを構成する軸と軸受との間に回転摩擦が発生するが、弾性腕16bでは上下移動が弾性変形に吸収されて摩擦は生じないから、摩擦による負荷変動や摩擦損失および摩耗は生じない。

片持梁機構15における平行板バネ16の固定端側連結部材18は、装着して使用する加工機械の膨張係数に近似させることを考慮して、鉄系材料の

- 成型ブロックが望ましいが、使用目的に応じてアルミニウム合金や合成樹脂により軽量化を図ってもよい。固定端側連結部材18は、中央台座18aの両側に平行板バネ16の弾性腕16bの端末をネジ結合で固定する取付面を上18bと下18cに備えた二本の支柱18d、18dが延在する。二本の支柱18d、18dは、中央台座18aの座面18eより上方の延在部分を十分長く形成して、座面18eは後述するホールIC支持部材20の取付座とする(図1(b)参照)。

- 上記と同様の理由で形成した鉄系成型台座22の上面に突設された取付座22aに下面からネジ結合で鉄系成型支持ブロック24が固定される(図1および図3参照)。支持ブロック24は、図5に示すように、取付座22aからの直立部分24aが、下側に位置する平行板バネ16に形成された中空の長方形空間を貫通した後、上下平行板バネ16、16の双方から離間する中間位置を取付座22aと平行に横梁24bが延在する。横梁24bは、固定端側連結部材18の中央台座18aに穿設された貫通孔18fに嵌入させて、平行板バネ16の固定面となる支柱18dの上下面18b、18cを取付座22aと平行に固設する。この状態において、片持梁機構15における自由端側は、上下二枚の平行板バネ16の弾性腕16bの弾性力が重力mの作用と釣合う位置に弾性変形して支持される(図6(a)参照)。

- 図4の斜視図に示されるように、片持梁機構15における平行板バネ16の自由端側連結部材19は、軽量化を要するためにアルミニウム合金薄板の上下を外向きに折曲げ加工して、上下平行板バネ16それぞれの弾性腕16bの自由端末に接合する。すなわち、自由端側連結部材19は、平行な上下二面19a、19bを備える断面コ字形の構造体を形成することによって剛性を付与し、さらに軽量化のために適当な形状の空孔19c、19dを垂直面部19eに穿設する。垂直面部19eには、直方体に成型された小形の希土類磁石25の上面側をS極とする外形に整合させたポケット19fを切り欠き、下辺を直角に折曲げて切り起こした座面19gに磁石25を接着して、

SN極を上下に備えた面25aをポケット19fから内側に設置したホールIC支持部材20の自由端に固装したホールIC26の感知面26aに臨ませる。

図4の斜視図において、平行板バネ16の自由端側弾性腕16bそれぞれの自由端端末部分に穿設したノック孔16cと自由端側連結部材19の上面19aと下面19bの両端にそれぞれ穿設したノック孔19hとで位置決めが行われ、上下自由端側弾性腕16bの自由端端末部分に自由端側連結部材19の上面19aと下面19bが接着される。これにより、上下二枚の平行板バネ16の自由端は連結部材19で連結され、片持梁機構15の可動部28が形成される。

可動部28には自由端側連結部材19の上面19aと下面19bの中央部分を貫通させて、成型台座22の取付座22aに対して垂直なパイプ30が接着される。可動部28を軽量化するために、パイプ30としては、ステンレス細管が好適であり、内部を空洞として、連結部材19側の軽量化を図っている。パイプ30の上端は、後述するハウジング12より突出する長さで、作業テーブル面Fからの基準高さHの設定に係わる。

さらに、パイプ30の上面には計測対象の刃先(図示省略)と直接接触して基準高さを確定する平坦な接触面32を提供するために、純アルミニウムで形成して表面にサファイア、ルビー、ダイヤモンドなどの高硬度材を施したアンビル34が着脱自在に装着される。すなわちアンビル34は、パイプ30を形成するステンレス細管の外径に摺動可能に嵌合する大径のステンレス細管スリーブ34aに、ストッパとして機能する座金35と共に接着して構成される。またパイプ30の下端は、ストッパとして成型台座22の上面からの離間距離を設定して可動部28の下方移動範囲を制限してもよい。

図5に示されるようにホールIC支持部材20は、固定端側連結部材中央台座18aの座面18eに端末部分が固定される弾性部分20aと、長手方向に沿った両線を下方に折曲げて構造体を成形した剛性部分20bと、自由

端を下方に折曲げて形成したホールＩＣ２６の接着座２０ｃとを備える。弾性部分２０ａは強制変形されて、剛性部分２０ｂを図中二点鎖線で示すように予め下方に向けて僅かな角度（例えば４０°）で傾斜させた状態で中央台座１８ａの座面１８ｅに固定される。

- 5 一方、この僅かに傾斜するホールＩＣ支持部材２０の剛性部分２０ｂを、支持ブロック直立部分２４ａ上面の適当位置に螺嵌した調整ロッド３６の上端３６ａで支持してほぼ水平位置まで持ち上げ、ホールＩＣ感知面２６ａを磁石２５の磁束に感応する領域内に移動する。調整ロッド３６のネジ作用による軸方向の上下移動により、ホールＩＣ２６の最適作動位置を微細に調整
- 10 することができる。ホールＩＣ２６の位置調整終了後、支持ブロック２４を台座２２に固定すると、調整ロッド３６の軸方向移動を操作する頭部３６ｂは台座２２に隠れて、外部からは操作不能となるので、一旦調整されたホールＩＣ２６の適性位置が故意に変更されることは防止される。さらに、図１および図４に示されるようにホールＩＣ支持部材２０に発光ダイオードによる
- 15 信号灯１４を固設して、ホールＩＣ２６が予め設定されたしきい値の磁位に感応して発する作動信号を信号灯１４の点灯でも視認可能にしている。
- さらに、図４および図５に明瞭に図示されるように、片持梁機構１５において、平行板バネ１６における連結部材１９、磁石２５、パイプ３０、アンビル３４および座金３５を含む可動部２８の重量 m （矢印）による自然の下方変位量を補償する二本の弾性線材３８（自然の形状を二点鎖線で示す直径
- 20 ０．１mmのステンレススプリング線材）が基端３８ａをホールＩＣ支持部材２０に固設して自由端３８ｂを撓め、連結部材１９の上面１９ａの直下で弾性線材３８の延長線上に対応させて穿設した二個の透孔１９１、１９１に挿通して上向きの付勢力 t （矢印）を付与する。付勢力 t は重量 m より僅かに大きく、連結部材１９の上面１９ａは、ハウジング１２の内面に固設した
- 25 プッシュ４０の下面４０ａに軽く圧接される。これにより、平行板バネ１６をほぼ水平で安定に保持すると共に、磁石２５の高さ方向の位置を一定に設

定することができる。

- 再び図1に基づき、片持梁機構15の全体を囲む成型ハウジング12について説明する。成型ハウジング12は上面12aに信号灯14が視認可能な透明カバー付窓41とパイプ30を位置決め調整可能に挿通する大径開口42が形成される。大径開口42の外側には、アンビル34付属の座金35と対向する鍔付ボス43を接着して、座金35とボス43aとの当接によりアンビル34の下方移動範囲を制限する。また、大径開口42の内側には、ブッシュ40を固設してパイプ30を遊嵌し、可動部28すなわち磁石25の移動範囲の上限を規制してアンビル34の基準位置を設定する。
- 10 また、片持梁機構15の固定端側連結部材18に面する成型ハウジング12の側壁12bにはゴムキャップ44付電線引出口45が設けられる。さらに、成型ハウジング12を囲む側壁外面12cは成型台座22の外周縁22bと同一面に整合する。そして、成型台座22の外周縁22bより内側に、嵌合段部周壁22cが形成され、成型ハウジング12の底部開口に形成された嵌合内面12dが密嵌する。
- 15

- 成型台座22の下面22dには、図3に示すように、成型支持ブロック24をボルト結合するボルト24cの頭部を沈めるザグリ孔および位置決め用のノック孔22eが穿設される。さらに、台座22の外周縁22bの一部には、嵌合段部周壁22cから成型ハウジングの側壁外面12cの外部に張出する延在部分22fが形成されて、図1(b)および図4に示されるような締金46と係合し、上面に穿設したボルト孔46aからボルト47を挿通して、作業テーブル面Fに螺刻したネジ孔48に螺着し、タッチセンサ10を作業テーブル面Fに固定する。
- 20

- 次に、本発明に係わるタッチセンサ10の動作について説明する。コンピュータ制御によるマシニングセンタやジグボアラ等の工作機械の作業テーブルFの適当な位置に、ドリルの刃先の基準高さを設定するブロックゲージの代わりにタッチセンサ10を設置する。このため、常に同じ位置に設置でき
- 25

るように作業テーブルF上の設置位置にノックピン49が植設され、ネジ孔48が螺刻される。

- タッチセンサ10の成型台座22の下面22dに穿設された位置決め用ノック孔22eを、作業テーブルF上に植設したノックピン49と係合し、図51および図4に示されるように、成型ハウジング12の側壁外周面12cより外部に張出する成型台座22の延在部分22fに締金46を係合し、ボルト47を締金上面に穿設したボルト孔46aに挿通して作業テーブルF上のネジ孔48に螺着する。ボルト47を締め付けて締金46で台座22の延在部分22fを作業テーブルFに押圧し、タッチセンサ10を定位置に固定する。

- 作業テーブルFの面からアンビル34の上面の基準高さHが自動的に設定される。例えば精密孔加工において、図示しないドリルを加工位置からタッチセンサ10のアンビル34の中心軸線直上位置に移動する。ドリルを徐々に下降してドリル先端をアンビル34の接触面（基準面）32に接触させ、パイプ30を下方に向けて押動する。片持梁機構15の可動部28重量は、平行板バネ16と補償弾性線材38の合成付勢力とほとんど平衡状態にあり、ドリル刃先がアンビル34を介して可動部28を下方に変位させる負荷は0.5gf以下にすることができるので、ドリルが座屈変形する懸念は払拭される。

- 図7に拡大図示されるように、可動部28を構成する自由端側連結部材19に固設された磁石25のSN極を上下に備えた面25aは、磁石25の磁界Mの領域内における近接位置でホールIC感知面26aに対向する。磁石25が形成する磁場は両磁極S、Nから等距離で磁石25の軸と直角に交わる面VOで磁位が0となり、両磁極に向けて磁力が次第に強くなる。ところで、面VOの近傍においては、等磁位面が殆ど平行に分布するから、磁石のSN面25aとホールIC感知面26aとの距離の変動による磁力の影響は無視できる。従って、磁石のSN面25aとホールIC感知面26aと

の間隔が十分に近接させてあれば正確な微細調整は不要となる。

- そこでホールIC26は、磁力に感応するしきい値を例えばS極側の20
ガウス(S20G)に設定されており、パイプ30と一体の連結部材19と共
に下降する磁石25の20ガウス等磁位面-V20が、例えば感知面26a
5 における点Pを通過する瞬間、ホールIC26は接続された電気回路(図示
省略)に閉成信号を伝達する。この信号を受けて工作機械のコンピュータは、
基準位置の初期設定を更新する。一方、発光ダイオードの信号灯14もこの
信号を受けて点灯/点滅し、刃先が基準位置に達したことを報知する。この
作業により、常に、刃先の摩耗を監視して補正することができ、孔加工の深
10 さに対する再現精度を±0.5μ以下に抑えることが可能になる。電気回
路は公知であるので、説明を省略する。

- 以上、本発明に係わるタッチセンサの一実施例を図面に基づいて説明した
が、本発明は図示の実施例に限定されるものではなく、その形状や構成等につ
いて、本発明の構成要件から逸脱しない範囲で、細部に関する多様な変更
15 や部品の再構成等の改変をなし得ることが予期される。例えば、アンビル3
4と一体に設けた座金35と鈎付ボス43の間を薄い軟質ゴムのベローズで
密に覆うことにより、防滴機能を付加することができる。また、可動部28
の重量mを相殺する弾性線材38は、引張コイルバネ、圧縮コイルバネ、バ
ネ線又はピアノ線に代えることが可能であるし、それらの材料も、ベリリウ
ム銅あるいは焼青銅弾とすることも可能であるし、上部から板バネ16を吊
り下げる、あるいは下部から板バネ16を押し上げるという態様で弾性線材
20 38を備えてもよい。また、弾性線材38を備えることに代えて、連結部材1
8から連結部材19側に向けて板バネ16が高くなるように傾けて設置し、
板バネ16、連結部材19等の自重が作用することで板バネ16が水平にな
25 るようにしてもよい。

さらには、ホールIC26に代えて磁気抵抗センサなどの磁気感応半導体を
採用したり、弾性腕16cの材料をポリイミドに代えてポリエステルやフィ

6800
30
204000

- ルム状の金属などの可撓性を有する材料を採用したりすることもできる。また、アルミニウム合金板 17 は、材料として例えばステンレスを用いてもよく、形状は板状でなくてもよい。また、磁石 25 とホール IC 26 との設置位置を相互に交換してもよい。この場合、ホール IC 26 からの閉成信号は
- 5 無線信号とすると、連結部材 19 側の軽量化が図れるので好ましい。
- さらにまた、スピーカ等を備えておき、閉成信号を受けて信号灯 14 を点灯するとともに、又は点灯するのに代えて、このスピーカから閉成信号を受けたことを示す音を出力するようにするなど、他の報知手段を用いて閉成信号を受けたことを報知するようにしてもよい。

10

産業上の利用可能性

- 本発明は、マシニングセンタやジグボラ等のコンピュータ制御による自動工作機械における刃物（バイト、ドリル等）の刃先が切り進む切削位置確認に用いることができる。
- 15

請 求 の 範 囲

1. 台座と一体的に構成される第1連結部材と、
5 前記第1連結部材の両端部に対して一端側がそれぞれ固定され相互に平行になるように配された板バネと、
前記板バネの他端側を相互に連結する第2連結部材と、
前記各板バネ側が磁極の一方となる態様で設置される磁石と、
前記磁石の磁極方向と平行に各板バネに取り付けられたパイプと、
10 前記磁石の磁極の境界近傍に位置し前記パイプに外力が加わることに起因する前記磁石の変位を検知する検知手段とを具備し、
前記各板バネは、基端側が剛性を備える剛性部とされ、両端側が弾性を備える弾性部とされていることを特徴とするタッチセンサ。
- 15 2. 前記第2連結部材側に作用する重力の影響を相殺する弾性体を具備することを特徴とする請求項1記載のタッチセンサ。
3. 一端側が前記第1連結部材に固定され、他端側に前記検知手段又は前記磁石が設けられており、前記一端側から他端側に向けて傾斜した支持部材と、
20 前記支持部材と前記台座との距離を調整する調整部材とを具備するとともに、
前記第2連結部材に前記磁石又は前記検知手段が取り付けられていることを特徴とする請求項1又は2記載のタッチセンサ。
- 25 4. 前記パイプに外力が加わることに起因して変位する部分に孔を設けることを特徴とする請求項1から3のいずれか記載のタッチセンサ。

サ。

5. 前記パイプの一端に前記外力を受ける硬質のアンビルを設けることを特徴とする請求項 1 から 4 のいずれか記載のタッチセンサ。

5

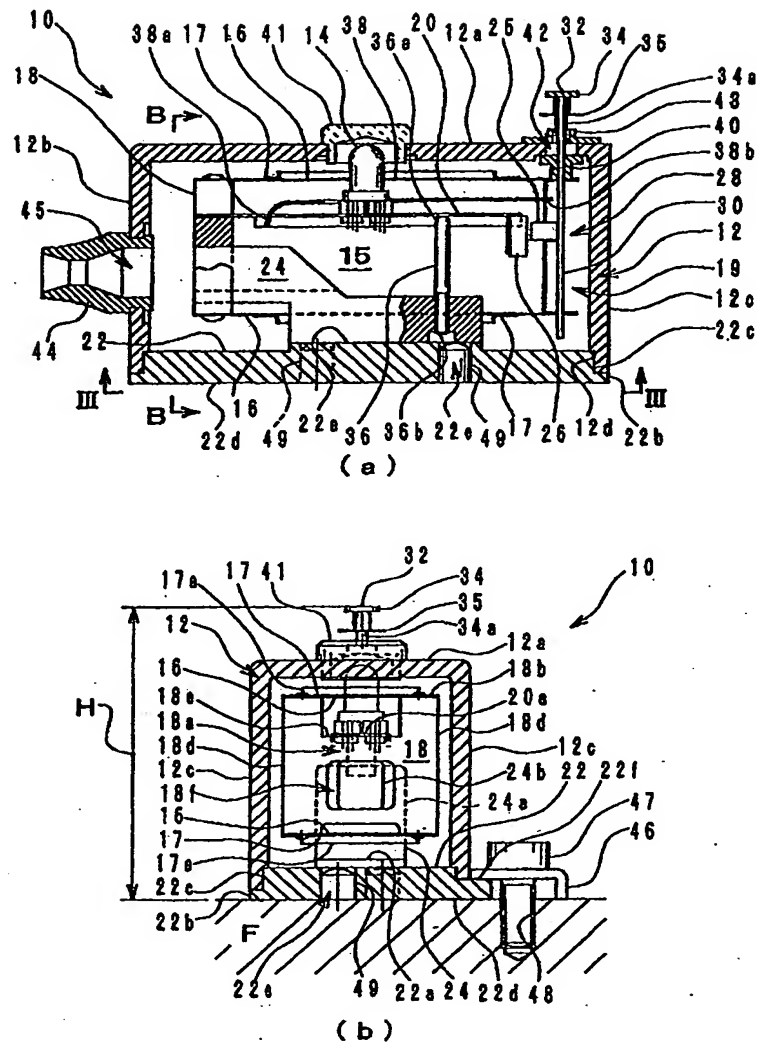
6. 前記検知手段からの信号の出力の有無を報知する報知部材を具備することを特徴とする請求項 1 から 5 のいずれか記載のタッチセンサ。

- 10 7. 前記台座の底面の少なくとも二カ所にノック孔を設けたことを特徴とする請求項 1 から 6 のいずれか記載のタッチセンサ。

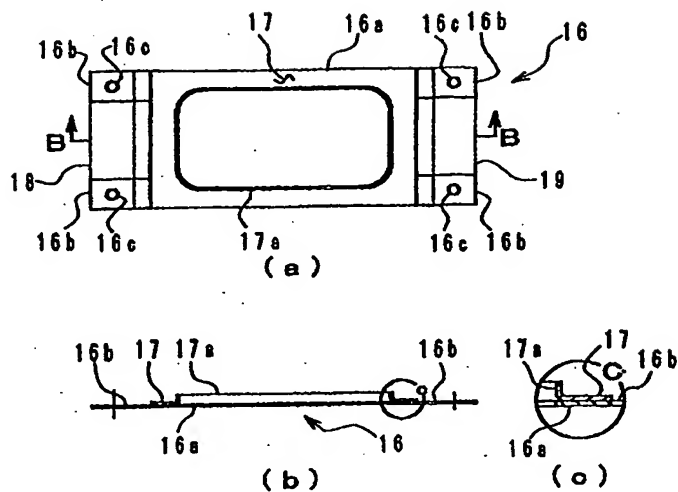
8. 前記パイプに、パイプ本体の変位を規制する規制部材を設けることを特徴とする請求項 1 から 7 のいずれか記載のタッチセンサ。

15

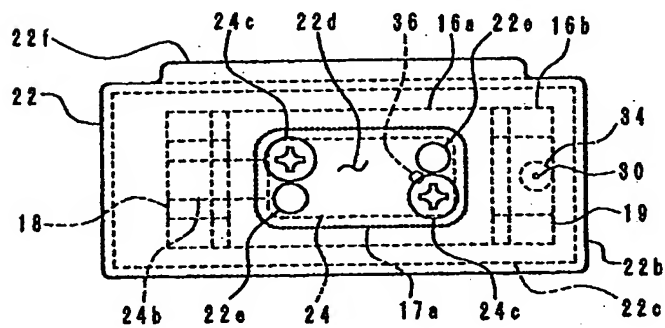
9. 前記パイプは、その他端が、パイプ本体の変位を規制するように設けてあることを特徴とする請求項 1 から 7 のいずれか記載のタッチセンサ。



2/6

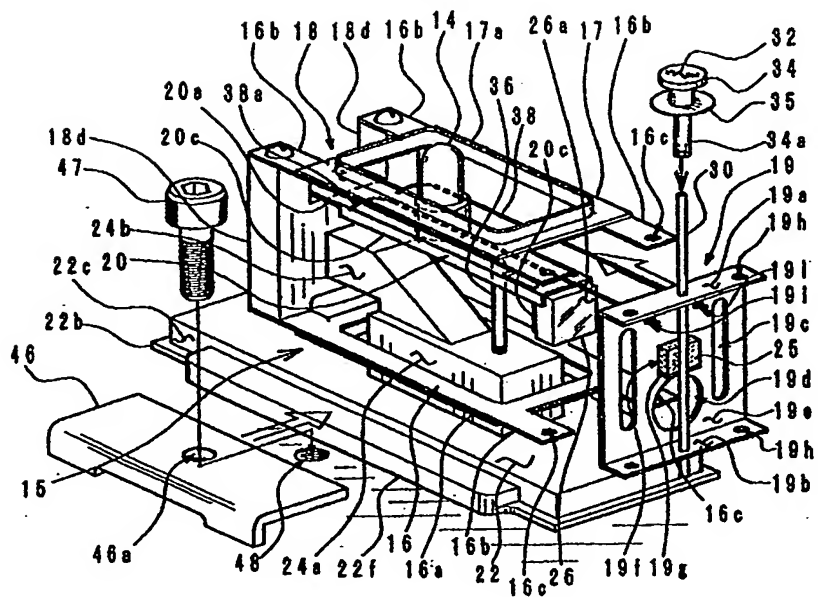


第2図



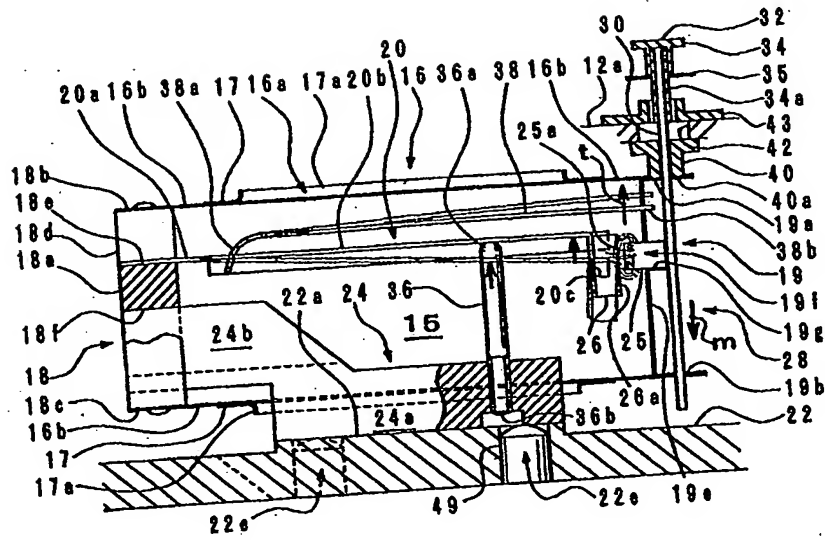
第3図

3/6

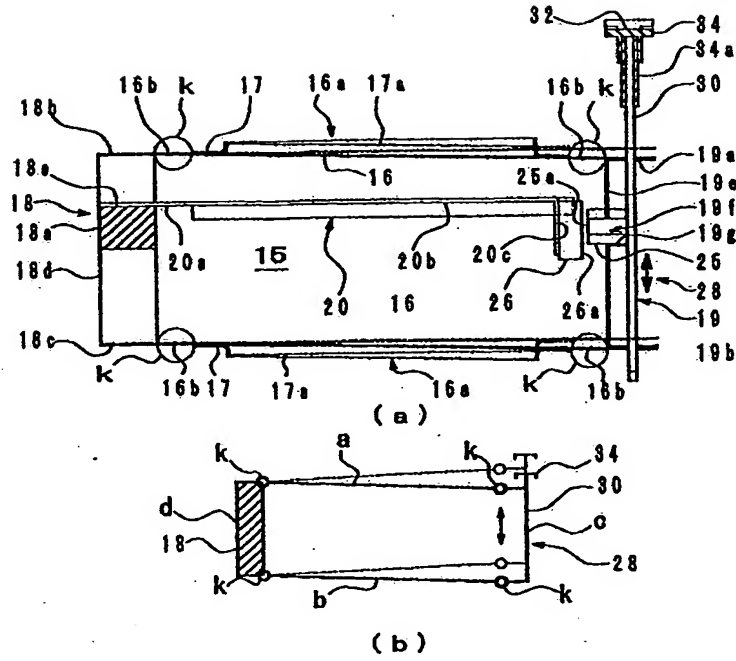


第4図

4/6

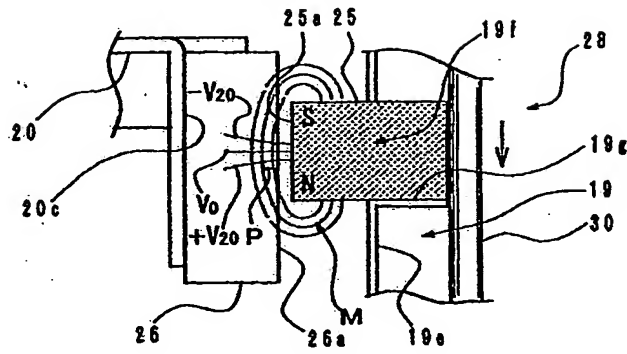


第5図



第6図

6/6



第7図

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP03/14530

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
Int.Cl.⁷ G01B7/016

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl.⁷ G01B7/016, G01L1/04, G12B1/00

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2004
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2004	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2004

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	JP 6-082238 A (Toshiba Corp.), 22 March, 1994 (22.03.94), Full text; all drawings	1, 4-9
A	Full text; all drawings (Family: none)	2, 3
Y	JP 2002-090103 A (Toshiba Corp.), 27 March, 2002 (27.03.02), Par. No. [0034], Fig. 5 (Family: none)	1, 4-9
A	JP 52-098551 A (Maag-Zahnrad & Maschinen AG.), 18 August, 1977 (18.08.77), Full text; all drawings & DE 2705787 A & FR 2341127 A & CH 596538 A & US 4228591 A & GB 1578162 A	4

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C.
 ☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier document but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"I" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search
07 January, 2004 (07.01.04)Date of mailing of the international search report
20 January, 2004 (20.01.04)Name and mailing address of the ISA/
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

Form PCT/ISA/210 (second sheet) (July 1998)

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP03/14530

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 10-319075 A (UHT Kabushiki Kaisha), 04 December, 1998 (04.12.98), Par. No. [0010] (Family: none)	7
A	JP 10-172382 A (Kabushiki Kaisha Metororu), 26 June, 1998 (26.06.98), Full text; all drawings (Family: none)	8,9
A	JP 60-119402 A (Fujitsu Ltd.), 26 June, 1985 (26.06.85), Full text; all drawings (Family: none)	1-9
A	JP 62-040755 Y2 (Hitachi Seiki Co., Ltd.), 19 October, 1987 (19.10.87), Full text; all drawings (Family: none)	1-9
A	US 2384519 A (W.F. Aller), 11 September, 1945 (11.09.45), Full text; all drawings (Family: none)	1-9

国際調査報告

国際出願番号 PCT/JP03/14530

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))		
Int. Cl ⁷ G01B7/016		
B. 調査を行った分野		
調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))		
Int. Cl ⁷ G01B7/016, G01L1/04, G12B1/00		
最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの		
日本国実用新案公報 1922-1996年 日本国公開実用新案公報 1971-2004年 日本国実用新案登録公報 1996-2004年 日本国登録実用新案公報 1994-2004年		
国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)		
C. 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
Y	JP 6-082238 A(株式会社東芝), 1994. 03. 22 全文, 全図	1, 4-9
A	全文, 全図 (ファミリーなし)	2, 3
Y	JP 2002-090103 A(株式会社東芝), 2002. 03. 27 段落番号【0034】、【図5】 (ファミリーなし)	1, 4-9
<input checked="" type="checkbox"/> C欄の続きにも文献が列挙されている。 <input type="checkbox"/> パテントファミリーに関する別紙を参照。		
* 引用文献のカテゴリー 「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの 「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの 「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す) 「O」 口頭による開示、使用、展示等に資する文献 「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願日の後に公表された文献 「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの 「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの 「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの 「&」 同一パテントファミリー文献		
国際調査を完了した日	07. 01. 04	国際調査報告の発送日 20. 1. 2004
国際調査機関の名称及びあて先 日本国特許庁 (ISA/J P) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官 (権限のある職員) 福田 裕司	2S 9109
電話番号 03-3581-1101 内線 3256		

C (続き) 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	JP 52-098551 A(マーク・アッセルター・ウント・マシーネン・ファクシエン・ゲゼルシャフト), 1977. 08. 18, 全文, 全図 & DE 2705787 A & FR 2341127 A & CH 596538 A & US 4228591 A & GB 1578162 A	4
A	JP 10-319075 A(ユーエイチティー株式会社), 1998. 12. 04 段落番号【0010】 (ファミリーなし)	7
A	JP 10-172382 A(株式会社メトロール), 1998. 06. 26 全文, 全図 (ファミリーなし)	8, 9
A	JP 60-119402 A(富士通株式会社), 1985. 06. 26 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-9
A	JP 62-040755 Y2(日立精機株式会社), 1987. 10. 19 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-9
A	US 2384519 A(W. F. Aller), , 1945. 09. 11 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-9

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☐ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☐ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☐ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☒ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.